

## (12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局(43) 国際公開日  
2004年10月28日 (28.10.2004)

PCT

(10) 国際公開番号  
WO 2004/091899 A1

(51) 国際特許分類: B30B 15/06, 1/18, 15/14  
 (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/003968  
 (22) 国際出願日: 2004年3月23日 (23.03.2004)  
 (25) 国際出願の言語: 日本語  
 (26) 国際公開の言語: 日本語  
 (30) 優先権データ: 特願2003-109932 2003年4月15日 (15.04.2003) JP  
 (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 株式会社 放電精密加工研究所 (HODEN SEIMITSU KAKO KENKYUSHO CO., LTD.) [JP/JP]; 〒2430213 神奈川県厚木市飯山3110番地 Kanagawa (JP).

(72) 発明者: および  
 (75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 松本竹生 (MATSUMOTO, Takeo) [JP/JP]; 〒2430213 神奈川県厚木市飯山3110番地 株式会社 放電精密加工研究所内 Kanagawa (JP). 二村昭二 (FUTAMURA, Shoji) [JP/JP]; 〒2430213 神奈川県厚木市飯山3110番地 株式会社 放電精密加工研究所内 Kanagawa (JP).

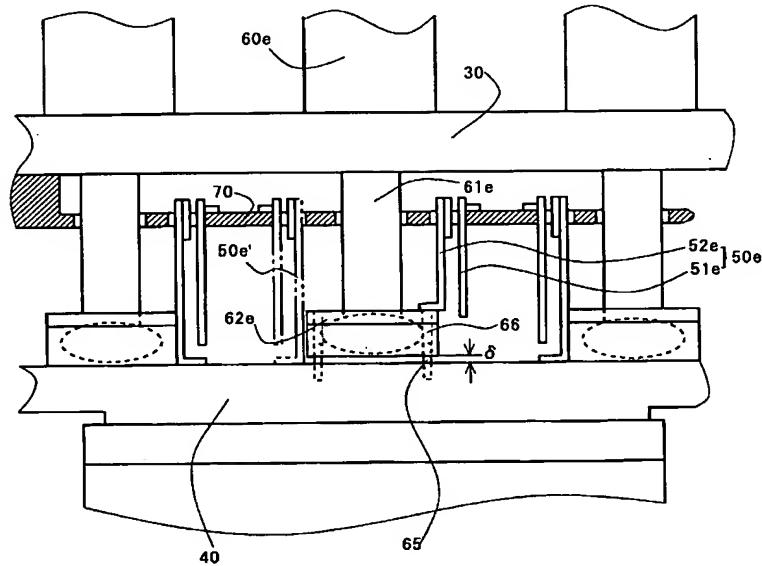
(74) 代理人: 森田寛 (MORITA, Hiroshi); 〒1160013 東京都荒川区西日暮里5丁目11番8号 三共セントラルプラザビル5階 開明国際特許事務所 Tokyo (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,

[統葉有]

(54) Title: PRESS-FORMING MACHINE

(54) 発明の名称: プレス成形機



(57) Abstract: A press-forming machine has drive shafts each pressing each of three or more press points and displacement-measuring means for measuring near each press point the displacement of the press point. Among the drive shafts, the shaft located in the center has a larger gap between itself and a pressing plate than other shafts. During press forming in a trial step, in order to maintain the entire pressing plate at a desired displacement position, positional displacement near each press point is measured by the displacement-measuring means, and control data are supplied to each drive source for driving the drive shafts and drives the pressing plate. After that, final press forming is carried out in accordance with the result of the trial press forming. As a consequence, the gap in the drive shaft prevents a central drive source from being overloaded.

(57) 要約: 3個以上ある複数の加圧点それぞれを押し圧する駆動軸と各加圧点近くでその変位を測定する変位測定手段とを持つプレス成形機である。複数の駆動軸のうち中央にあるものは加圧板との間に他の駆動軸におけるものよりも大きな遊び(間隙)を持っている。試行的段階でのプレス成形の間、変位測定手

[統葉有]

WO 2004/091899 A1



ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:  
— 國際調査報告書

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY,

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイドスノート」を参照。

## 明細書

## プレス成形機

## 技術分野

本発明は金属板などの成形に用いるプレス成形機、特に可動金型を取り付けている加圧板を固定金型に対して所望の位置関係に保つことができるようとしたプレス成形機に関するものである。

## 背景技術

打ち抜きプレス、絞り成形、型鍛造、射出成形などにもプレス成形機は用いられる。プレス成形機では一方の金型を固定として、他方の金型を可動としたものが一般であり、縦型プレス成形機においては、下部固定板と、下部固定板で支持された複数の支柱と、支柱によって保持されている上部支持板と、下部固定板と上部支持板との間で支柱に沿って往復動することができ下部固定板との間に成形空間を持つ加圧板を持っている。成形空間で、下部固定板上に固定金型が、また加圧板の下面に可動金型が設けられていて、固定金型と可動金型の間でワークが成形される。加圧板は通常平面状になっていて、駆動機構によって上下に動かされる。固定金型に対して可動金型を所望の位置関係を保ちながら、例えば可動金型を水平に保ちながら動かして成形することが望ましい。そのために、加圧板は水平に維持されながら動かされるが、成形時に加圧板が傾くのを防ぐために支柱を太く剛性のあるように作られている。しかし場合によっては、加圧板などにたわみ、スライド部のクリアランスによる傾きの発生が生じるので、それを補償するため金型を修正する必要もあった。

また、プレス成形で作られるワークは三次元形状などの複雑形状をしているために、成形時加圧板に掛かる力の大きさが成形の進行とともに変化するだけでなく、力の掛かる位置が成形とともに動くことがわかった。

加圧板に働く縦方向の合成力が加圧板の中央位置に掛かると加圧板に加圧板を傾けさせる回転モーメントを与えないが、力の働く位置が上に述べたように移動

するので、加圧板に加わる回転モーメントの位置、大きさも変わってくる。そのために、プレス成形時に生じるプレス成形機の支柱の伸び、曲がりや加圧板、上部支持板、固定板のたわみなどプレス成形機各部分での変形がプレスの進行とともに変わってくる。

加圧板に掛かる負荷、また負荷によるプレス成形機の変形のために加圧板の進行が変わって来て固定金型と可動金型あるいは加圧板との位置関係が水平でなくなることがある。そこで本発明者等は加圧板を駆動する複数の駆動源を持ってい るプレス成形機を改良して、複数の駆動源を制御して加圧板を水平に維持することができるプレス成形機を日本特開2002-263900号に提案した。そのプレス成形機では、加圧板上で進行の遅れた部分に近いところに取り付けてある駆動源（サーボモータ）に所定よりも高い周波数の駆動信号を供給し、進行が進み過ぎた部分に取り付けてある駆動源に所定よりも低い周波数の駆動信号を供給することで、加圧板を水平に維持することができる。しかし、加圧板中央部にある駆動源に過負荷が生じると、かかる調整ができなくなる現象が生じることが判明した。

上記提案したプレス成形機で、加圧板上に3個以上の複数の加圧点を有し、それら加圧点のうち周辺にある加圧点で中央部にある加圧点を取り囲んでいる場合には、中央部の加圧点に取り付けられている駆動軸を駆動する駆動源はオーバーロードとなることがあった。加圧板と固定板との間に成形金型を挟んで成形をすると、加圧板の中央部に周辺よりも大きな負荷が掛かる。そのために中央部の変位が最も遅れる。そこで中央の駆動軸を駆動する駆動源により多くの駆動信号を供給して、加圧板の中央と周辺との変位を同じにして水平を維持することになる。しかし、周辺にある複数の駆動軸それぞれについて、より大きな負荷が加圧板の中央に取り付けられた駆動軸が受け持つことになり、その合計の負荷が中央の駆動軸に掛かる。そのために中央の駆動軸を駆動する駆動源がオーバーロードになるものと考えられる。

## 発明の開示

そこで、本発明の目的とするところは、複数の加圧点の間に、或いは複数の加

圧点で囲まれて設けられた加圧点に取り付けられている駆動源のオーバーロードを避けることができるとともに、プレス成形の進行時に固定金型に対して可動金型を常に所望な位置関係に保つように各駆動源を個別に駆動することができるプレス成形機を提供するものである。

本発明のプレス成形機は、固定板と、

前記固定板に対向して往復動をすることができ、固定板との間に成形空間を持つ加圧板と、

前記加圧板上に分布した3個以上ある複数の加圧点それぞれで加圧板と係合して加圧板を押し圧する駆動軸と、

前記駆動軸それぞれを駆動する駆動源と、

前記各駆動源を独立して駆動制御する制御手段と、

前記加圧点それぞれの近傍で加圧板の位置変位を測定するための変位測定手段とを有するもので、

前記加圧板上で、前記複数の加圧点のうちの少なくとも1個の加圧点（以下「中央加圧点」と言う）は、他の複数の加圧点の間に、あるいは他の複数の加圧点（以下「周辺加圧点」と言う）で囲まれて設けられており、

前記少なくとも1個の中央加圧点で加圧板と係合している駆動軸はその駆動軸と加圧板との間における遊びが、前記複数の周辺加圧点それぞれで加圧板と係合している駆動軸と加圧板との間の遊びよりも大きくなっているとともに、

前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて各加圧点近傍の位置変位を測定し、前記加圧板全体が所望な変位位置に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えているものである。

前記プレス成形機において、前記少なくとも1個の中央加圧点で加圧板と係合している駆動軸はその駆動軸と加圧板との間における遊びが0.01～0.2mmであることが好ましい。

前記プレス成形機において、前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて少なくとも前記複数の周辺加圧点それぞれ近傍の

位置変位を測定し、前記加圧板の前記複数の周辺加圧点近傍が所望な変位位置に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えていることができる。複数の周辺加圧点近傍の前記所望な変位位置は水平であることが好ましい。

前記プレス成形機において、前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて各加圧点近傍の位置変位を測定し、前記複数の周辺加圧点近傍が所望な変位位置に保たれている状態及び前記少なくとも1個の中央加圧点近傍が前記所望な変位位置から所定値内に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源の制御データ及び前記所望な変位位置から所定値内に保たれる前記少なくとも1個の中央加圧点に対応する各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えていることができる。複数の周辺加圧点近傍の前記所望な変位位置は水平であることが好ましい。

#### 図面の簡単な説明

第1図は本発明の実施例によるプレス成形機の正面図でその一部を断面にして示しており、

第2図は第1図のプレス成形機の平面図で、上部支持板の一部を取り除いて示しており、

第3図は第1図の要部を拡大して示す正面図で、一部を断面にして示しており、

第4図は本発明の実施例によるプレス成形機の制御系統図を示し、そして

第5図（A）と（B）は加圧板の加圧点近くの位置変化（変位）の成形時間に対する関係を示す説明図である。

#### 発明を実施するための最良の形態

まず第1図、第2図および第3図を参照して本発明の実施例によるプレス成形機を説明する。実施例のプレス成形機は縦型プレス成形機である。第1図は本発

明の実施例によるプレス成形機の正面図で、第2図はそのプレス成形機の平面図で、第3図は第1図の一部を拡大して示す正面図である。第2図において上部支持板を一部取り除いて示している。プレス成形機は固定板10が床面上に固定されていて、固定板に立てられた支柱20によって上部支持板30が保持されている。固定板10と上部支持板30との間に支柱20に沿って往復動することができる加圧板40が設けられており、加圧板と固定板との間に成形空間がある。この成形空間では、固定板上にプレス用の固定金型（下型）81、加圧板の下面に固定金型に対応する可動金型（上型）82が取り付けられており、これら両金型の間に例えば被成形板を入れて成形するようになっている。加圧板40はその周辺部4隅で4本の支柱20それぞれと摺動するための摺動部を持っている。

上部支持板30には駆動源60a、60b、60c、60d、60eとしてサーボモータと減速機構を組み合わせた駆動装置が5個取り付けられている。各駆動源から下方向に延びている駆動軸61a、61b、61c、61d、61eは基準プレート70に開けられた通孔71a、71b……、71eを通って加圧板40の上面で各係合部62a、62b、……62eと係合している。各係合部が加圧板に加圧を伝える加圧点となっている。駆動軸のところに例えばボールねじが付けられていて、回転を上下動に変換するようになっており、サーボモータの回転によって加圧板を上下動する。各駆動源と駆動軸と係合部とで駆動装置を構成している。

複数の駆動軸61a、61b、61c、61d、61eによる加圧板への押し圧力が、加圧板上に均等に分布するように加圧点が加圧板上に配置されていることが好ましい。3個以上ある複数の加圧点のうち少なくとも1個の加圧点は、他の加圧点の間にあるか、あるいは他の加圧点で囲まれて設けられている。好ましくは、複数の加圧点のいずれの2個の加圧点間も実質的に同じ距離となっていることが好ましい。また、これらの駆動源は互いに同じ大きさの押し圧力を生じる、すなわち出力が同じであることが好ましい。

各係合部62a、62b、62c、62dは第2図の平面図から明らかなように加圧板40と支柱との摺動部に近い加圧板の周辺部に設けられていて、成形空間の成形領域を取り囲んでいる。そこで各係合部62a、62b、62c、62

d が周辺加圧点となっている。4 個の係合部 62a, 62b, 62c, 62d で囲まれている係合部 62e が成形領域のほぼ中央を押し圧するように加圧板のほぼ中央に設けられている。そこで係合部 62e が中央加圧点となっている。周囲にある 4 個の係合部 62a, 62b, 62c, 62d は加圧板 40 に固定されており、駆動軸と加圧板との間の遊びは機械部品間のクリアランスから生じるものだけで極めて小さいものとなっている。しかし、中央に設けられている係合部 62e は加圧板との間に加圧板の撓みがないときには隙間を、好ましくは 0.01 ~ 0.2 mm の隙間を持っている。成形が進行してくると加圧板への反力が大きくなって、加圧板 40 が上に反ってくるので駆動軸 61e の力が加圧板に掛かる可能性がある。第 3 図に係合部 62e と加圧板 40 とを拡大した部分図を示している。この図で、加圧板 40 上面に 2 本のピン 65 が取り付けられていて、ピンの上半分が加圧板から出ている。係合部 62e のブロックが、そこに開けられた穴 66 にピン 65 が挿入されて、ピンに対して上下動することができるようになっている。駆動軸 61e が加圧板 40 を押していない状態では、係合部 62e の底面と加圧板 40 の上面との間に 0.01 ~ 0.2 mm の間隙  $\delta$  がある。加圧板 40 が仮に撓んでくると間隙が小さくなり、更に加圧板が撓むと係合部 62e の底面に加圧板 40 が当たる。このようにこの間隙は遊びとして働く。

そして各係合部 62a, 62b, 62c, 62d, 62e の近くにはそれぞれ変位測定手段 50a, 50b, 50c, 50d, 50e が設けられている。変位測定手段 50a, 50b, 50c, 50d, 50e は、磁気目盛の付けられた磁気スケールと、その磁気スケールに対して小さな間隙を持って対向して設けられた磁気ヘッドなどの磁気センサーとを有するものを用いることができる。磁気スケールに対して、磁気センサーを相対移動させることで、その絶対位置及び変位速度などを測定することができる。このような変位測定手段はリニア磁気エンコーダとして当業者によく知られたものなのでこれ以上の説明は省略する。変位測定手段としては、光あるいは音波によって位置を測定するものを用いることができる。

変位測定手段 50a, 50b, 50c, 50d, 50e の磁気スケール 51a, 51b, ……, 51e は基準プレート 70 に取り付けられていて、変位測定手

段の磁気センサー 52a、52b、……、52e は各係合部 62a、62b、62c、62d、62e に取り付けられた支柱で支持されている。ここで基準プレート 70 は加圧板 40 の位置に関係なく同じ位置に保持されている。そのためには、加圧板 40 が駆動源 60a、60b、60c、60d、60e の働きによって駆動させられたときに、変位測定手段 50a、50b、50c、50d、50e によって各係合部の変位を測定することができる。

なお、加圧板 40 のほぼ中央の係合部 62e に取り付けられている変位測定手段 50e は、係合部 62e と加圧板との間の遊びが大きいために、加圧板の変位を測定するのではなく係合部 62e の変位を測定することになる。係合部 62e の近くに別の変位測定手段 50e' を第 3 図に二点破線で示すように加圧板 40 上に取り付けておいて、その加圧点近くにおける加圧板の変位を測定することができる。これら 2 個の変位測定手段 50e と 50e' との間の測定値の差が係合部 62e のある加圧点近くにおける係合部 62e と加圧板との間隙となる。

基準プレート 70 は第 1 図では上部支持板 30 の下に間隙をおいて設けられ、支柱 20 間に渡されて固定されるとともに、各駆動軸 61a、61b、……、61e が通されている部分には十分余裕のある径をした通孔 71a、71b …… 71e を有していて、駆動軸及び加圧板の変形によって基準プレートは影響を受けないようにになっている。これは、ワークの形によっては、上部支持板 30 と加圧板 40 は成形の進行とともに、第 1 図に二点破線で示すように変形を受けることがあるが、基準プレート 70 は両側の支柱 20 で支えられているだけなので、基準プレートは加圧板及び上部支持板の変形とは独立して基準位置を保つている。

基準プレート 70 はこの実施例では支柱 20 に支えられているが、支柱 20 の伸びの影響を避ける必要がある場合には、下部支持台あるいは固定板に別の支柱を取り付けてその支柱で基準プレートを支持するようにすることができる。

プレス成形機の制御系統図を第 4 図に示している。成形する前に、あらかじめ入力手段 91 から制御手段 92 に例えば成形する品名や、成形圧力、成形時間などを必要に応じて入力する。制御手段 92 は C P U を有しており、制御手段 92 からインターフェース 94 を介して駆動信号が駆動源 60a、60b、60c、

60d、60eに送られて、各駆動源を駆動して成形する。変位測定手段50a、50b、50c、50d、50eから加圧板の変位信号が制御手段92に送られる。

試行段階での成形の際に、成形の進行とともに、加圧板に働く力が変化する。その変化に伴って駆動源60a、60b、60c、60d、60eに対する負荷が変わってくる。各駆動源に対応する可動金型の各部位と固定金型との位置関係が均一でなくなる。大きな負荷が働いた駆動源のところではプレス成形機の変形、特に加圧板の撓みや支柱などに伸びが生じるとともに、サーボモータのような交流モータでは回転子の回転の遅れが大きくなつて、加圧板40を押し下げる下降速度が遅くなる。他の駆動源では相対的に下降速度が速くなる。その進みと遅れを変位測定手段50a、50b、50c、50d、50e、50e'で測定して、それらを制御手段92へ送つて、変位測定手段50a、50b、50c、50d、50e、(50e')の変位が所望の値になるように、すなわち係合部の部位における加圧板が例えば水平となるように駆動源60a、60b、60c、60d、60eへの駆動信号の周波数を調整する。

このようにして、あるワークを成形する際に、複数の操作段階毎に、各駆動源へ供給した駆動信号の周波数を含む制御データを制御手段から記憶装置に格納するようとする。ここで言う複数の操作段階として、プレス成形を開始したときからの経過時間、加圧板の下降距離あるいはプレス成形を開始したときからの成形操作順序などとすることができます。例えば加圧板を下降していって、可動金型が被成形板を加圧し始めるまでの時間、あるいは加圧し始めるまでの移動距離を第一の操作段階とし、その後成形が始まると制御データの変化が大きいので、微小な経過時間毎、あるいは下降距離毎(微小変位毎)を成形の各操作段階とする。

次に当該成形時の制御を説明する。このときに、各駆動源へ駆動信号が供給されて、加圧板が下降していき、成形を開始する。可動金型82が被成形板を固定金型81との間に挟んで金型の一番出ている部分に接触して被成形板を成形し始めるとその反力が加圧板に掛かってくる。各駆動源に供給されている駆動信号の周波数を同じとすると、反力が掛かり始めると、駆動源への負荷の掛かり具合が不均一となつてくるので、負荷の多く掛かっている駆動源はより大きな抵抗を受

けて下降変位速度が遅れようとする。反対に、負荷の少ない部分にある駆動源に対応する加圧板の加圧点はその下降変位速度は変わらないか、相対的に変位が増すこともある。このような変位を加圧板の各加圧点の近くにある変位測定手段が測定して、その測定値を制御手段 9 2 に戻し、制御手段 9 2 では加圧板を実質上水平に戻すように各駆動源に供給する駆動信号の周波数を調整する。この調整した駆動信号を前記操作段階毎の変位、あるいは時間とともに各駆動源対応に記憶装置 9 3 に記憶する。

第 5 図に、加圧板の加圧点近くの位置変化を縦軸として、成形時間を横軸とした説明図を示している。この図で第 5 図の (A) は周辺加圧点として係合部 6 2 b 近くの変位を示し、第 5 図の (B) は中央加圧点として係合部 6 2 e 近くの変位である。そして成形開始時を S として、成形終了を F としている。S と F を結ぶ破線が任意の（この破線が直線である必要はなく、任意の曲線でよい。）成形線（指令値）で、近似的に加圧板全体が下降していく指令値に対応する成形線と考えることができる。第 5 図の (A) に変位測定手段 5 0 b での測定値を太い線で示す。負荷がかかるまで加圧板は水平に下降していくので S から A までは例えば直線となっている。A のところから大きな負荷が掛かり始めて、駆動源は大きな抵抗を受けて負荷の掛かった加圧点付近の加圧板が変形し、及び変位の時間遅れが生じて、他の部分よりも固定金型との距離が相対的に大きくなる。そのために、ある経過時間当たり予定の理想成形線から  $\Delta Z A b$  だけ進みが遅れる。この変位の遅れを加圧板のその加圧点の近くにある変位測定手段 5 0 b が測定して、その測定値を制御手段 9 2 に送り、制御手段 9 2 では加圧板を所望の変位にするように駆動源 6 0 b に供給する駆動信号の周波数を他の駆動源へ送るよりも高くする。それを繰り返して、例えば B で加圧板の周囲にある他の加圧点での変位と同じとなるようにする。

第 5 図の (A) において B を過ぎると、駆動源 6 0 b のところに掛かる負荷が小さくなる。そこで、ある経過時間当たり理想成形線から  $\Delta Z B b$  だけ進みが早くなる。そこで制御手段 9 2 から加圧板を所望の変位にするように駆動源 6 0 b に送る駆動信号の周波数をそれだけ小さくする。このような調整を繰り返して、成形終了 F まで行く。加圧板の周囲にある他の駆動源 6 0 a、6 0 c、6 0 d に

ついても同様な制御を行うことで、本番の成形加工の際においては、加圧板全体を所望の変位位置に保ちながら成形することができる。その結果、成形の間加圧板に回転モーメントが生じないようにすることができる。

加圧板の中央加圧点の変位の時間に対する変化を第5図の(B)に、第5図の(A)と同様に示している。負荷が掛かるまでは駆動源60eの近くの加圧板上の変位は、周辺部にある加圧板60bにおける変位と同様に推移する。係合部62eは加圧板との間に間隙 $\delta$ すなわち遊びを持っているので、係合部の変位は同図上にSからAに引いた細い実線のように加圧点の変位よりも間隔 $\delta$ だけ上にあり、すなわちそれだけ変位が小さい。その後も負荷が小さい状態が続ければSからAに引いた細い実線を延長した細い破線で示す予定の成形線上を進む。係合部62eの変位は係合部62eに取り付けた変位測定手段50eで測定する。

この図で加圧板上の変位を太い実線で示している。加圧板上の変位はS'からA'まで進み、その後も負荷が小さい状態が続ければS'からA'への直線を延長した破線で示している加圧点の予定の成形線上を進む。しかし、A'から大きな負荷が掛かる。その負荷の大きさは周辺部の加圧点に掛かる負荷よりも大きくなることもある。負荷のために加圧板上の変位はA'から遅れる。加圧板の変位の遅れあるいは中央加圧点での反り量が大きくなつて、その予定成形線からの遅れが $\delta$ を超えると加圧板が係合部62eの底に達するので、Aで細い実線と交差して駆動源60eによる圧力が力を発揮しつつそれ以後は係合部62eの遅れと同じ遅れを持って、係合部62eにくつついた状態で進む。係合部62eの予定成形線から、ある経過時間当たり $\Delta Z A e$ だけの遅れが生じる。この遅れを取り戻すために駆動源60eへ供給する駆動信号の周波数を高くする。負荷が減少して中央加圧点の遅れあるいは反り量が小さくなると駆動源60eの近くの加圧板上の変位は上述の遊び量を保つようにされる。このような状況を繰り返して行く。

上に述べたように、係合部62eの予定成形線からの係合部62eの遅れ $\Delta Z A e$ は、加圧板上の加圧点の理想成形線からの係合部62eの遅れ $\Delta Z A e'$ よりも $\delta$ だけ小さくなっている。

第5図(A)図示の場合、BやCの間では係合部62bの負荷は小さくなつていて、一般には第5図(B)図示の如く、中央の係合部62eにおいては上述の

$\delta$  を保ちつつ加圧板周辺の他の係合部 6 2 b、6 2 c、6 2 d などを追うように下降してゆく。しかし場合によっては、C の最初の時期に示しているように、係合部 6 2 b において第 5 図 (A) に示すように負荷が軽くなってその遅れ  $\Delta Z C b$  が小さい時にも、中央の係合部 6 2 e において負荷が掛かり上記遊び量よりも大きな遅れ  $\Delta Z C e$  が生じ、駆動源 6 0 e が加圧力を発揮することもある。

最下死点の F に達した最初の位置で駆動源 6 0 e に対応する加圧点に加圧力が掛かり、上記の遊び量を零にするように働く。

上述した遊び量  $\delta$  が存在しない場合には、第 5 図 (B) において中央の係合部 6 2 e においても図示の遅れ  $\Delta Z A e'$  を補正する加圧力を発揮するように制御する必要が生じ、中央の係合部 6 2 e に加圧力を与える駆動源 6 0 e において非所望にオーバーロードになって全体の制御がロックすることが生じる。しかし、上述のように遊び量  $\delta$  が与えられていると、図示の遅れ  $\Delta Z A e$  を補正する加圧力を発揮させるだけで足り、全体の制御がロックしてしまう可能性が大幅に減少する。

上記した実施例において係合部 6 2 e と加圧板 4 0 との間隙  $\delta$  を 0. 01 ~ 0. 2 mm として説明した。係合部の近くで加圧板の変位を測定してそれらの水平を維持するように制御したときに、中央加圧点のところは周辺加圧点よりも間隙  $\delta$  だけ上に反ることになる。そこで、この間隙  $\delta$  の大きさは加圧板の撓み量として許容することのできる値にすることがよい。プレス成形機の各部にとって不都合がなく、ワークの精度も十分に出せる反りは通常 0. 01 ~ 0. 2 mm なので間隙  $\delta$  をその値にしている。

中央加圧点のところで加圧板の反り量が大きくなっても問題がない場合には、周辺加圧点同士のみが所望な変位位置、例えば水平に保たれるように制御することも可能である。

以上のようにした補正が繰り返し行われた結果で、本番の成形加工を実行し得るデータが得られる。

このような本番の成形加工を実行し得るデータが、複数の各駆動源毎に得られた後には、本番の成形加工に当たっては、それぞれの駆動源毎に、先に得られているデータ（駆動源の周波数を指示している）が供給される。そして各駆動源は

それぞれ互いに独立に当該データに対応した加圧力を発生してゆく。すなわち、第5図（A）や第5図（B）に示すSからFに向かうように駆動が行われてゆく。

換言すれば、本番の成形加工に当たっては、「各駆動源相互の間の駆動の状況をチェックしてフィードバック制御を行う」ことなく、加工が行われる。なお、フィードバック制御を行うような時間的余裕はない。

### 産業上の利用可能性

以上詳しく説明したように、本発明のプレス成形機では最も大きな負荷が掛かる中央にある駆動源のオーバーロードを避けることができるとともに、プレス成形の進行時に加圧板（可動金型）を固定板（固定金型）に対して常に所望な位置関係に保つことができる。

## 請求の範囲

## 1. 固定板と、

前記固定板に対向して往復動をすることができ、固定板との間に成形空間を持つ加圧板と、

前記加圧板上に分布した3個以上ある複数の加圧点それぞれで加圧板と係合して加圧板を押し圧する駆動軸と、

前記駆動軸それぞれを駆動する駆動源と、

前記各駆動源を独立して駆動制御する制御手段と、

前記加圧点それぞれの近傍で加圧板の位置変位を測定するための変位測定手段とを有するプレス成形機において、

前記加圧板上で、前記複数の加圧点のうちの少なくとも1個の加圧点（以下「中央加圧点」と言う）は、他の複数の加圧点の間に、あるいは他の複数の加圧点（以下「周辺加圧点」と言う）で囲まれて設けられており、

前記少なくとも1個の中央加圧点で加圧板と係合している駆動軸はその駆動軸と加圧板との間における遊びが、前記複数の周辺加圧点それぞれで加圧板と係合している駆動軸と加圧板との間の遊びよりも大きくなっているとともに、

前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて各加圧点近傍の位置変位を測定し、前記加圧板全体が所望な変位位置に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えているプレス成形機。

2. 前記少なくとも1個の中央加圧点で加圧板と係合している駆動軸はその駆動軸と加圧板との間における遊びが0.01～0.2mmであることを特徴とする請求の範囲第1項に記載のプレス成形機。

3. 前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて少なくとも前記複数の周辺加圧点それぞれ近傍の位置変位を測定し、前記加圧板の前記複数の周辺加圧点近傍が所望な変位位置に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源

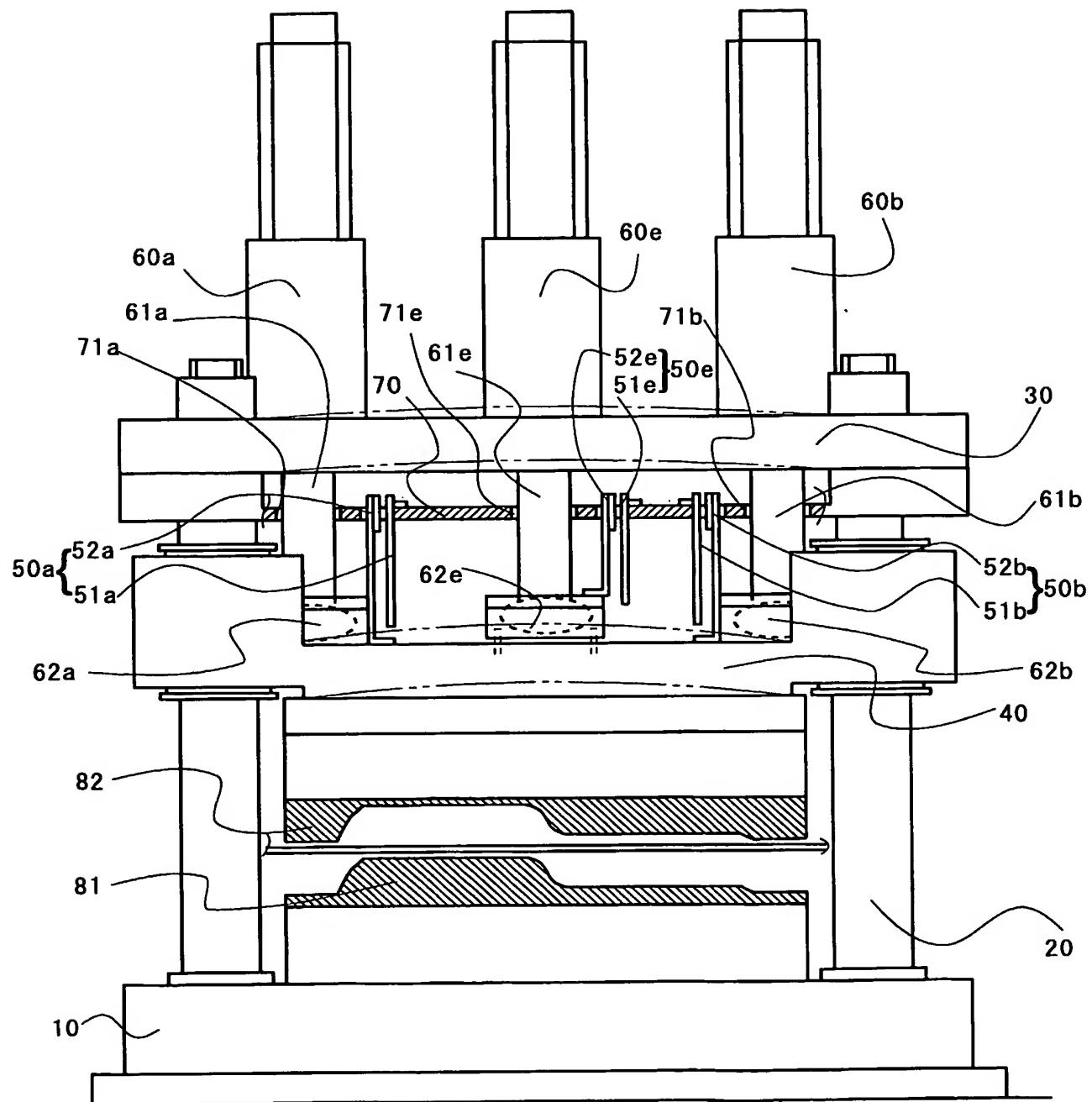
の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えている請求の範囲第1項あるいは第2項に記載のプレス成形機。

4. 前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて少なくとも前記複数の周辺加圧点それぞれ近傍の位置変位を測定し、前記加圧板の前記複数の周辺加圧点近傍が互いに水平に保たれている状態を検知し、前記複数の周辺加圧点近傍が互いに水平に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えている請求の範囲第3項に記載のプレス成形機。

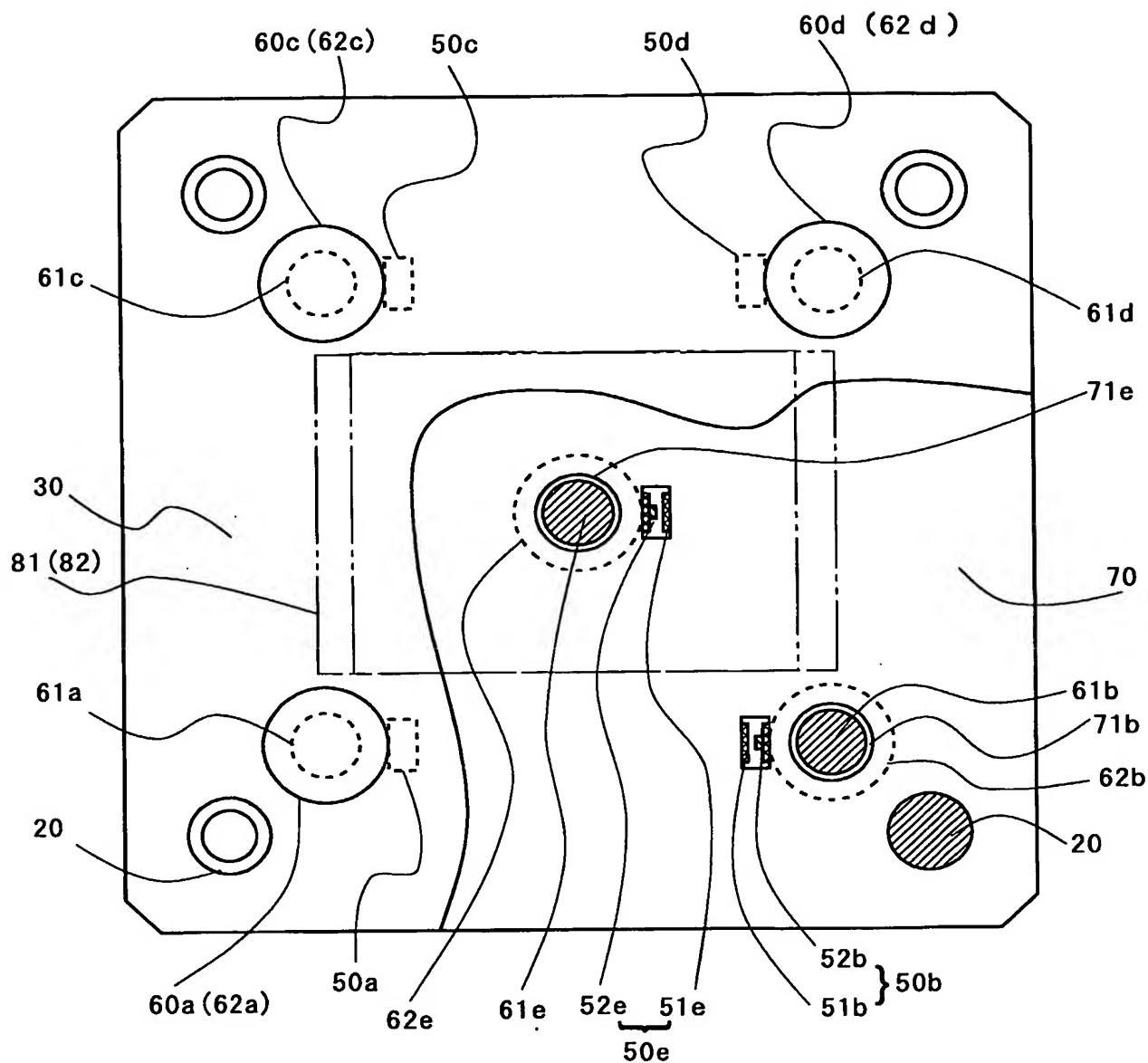
5. 前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて各加圧点近傍の位置変位を測定し、前記複数の周辺加圧点近傍が所望な変位位置に保たれている状態及び前記少なくとも1個の中央加圧点近傍が前記所望な変位位置から所定値内に保たれている状態を検知し、当該所望な変位位置に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源の制御データ及び前記所望な変位位置から所定値内に保たれる前記少なくとも1個の中央加圧点に対応した各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えている請求の範囲第1項あるいは第2項に記載のプレス成形機。

6. 前記制御手段は、成形操作の間の複数の操作段階毎に前記変位測定手段を用いて各加圧点近傍の位置変位を測定し、前記複数の周辺加圧点近傍が互いに水平な変位位置に保たれている状態及び前記少なくとも1個の中央加圧点近傍が前記水平となっている変位位置から所定値内に保たれている状態を検知し、前記複数の周辺加圧点近傍が互いに水平に保たれる前記複数の周辺加圧点に対応した各駆動源の制御データ及び前記水平となっている変位位置から所定値内に保たれる前記少なくとも1個の中央加圧点に対応する各駆動源の制御データを抽出して、当該抽出データを各駆動源に供給し、当該駆動源を個別に駆動する手段を備えている請求の範囲第5項に記載のプレス成形機。

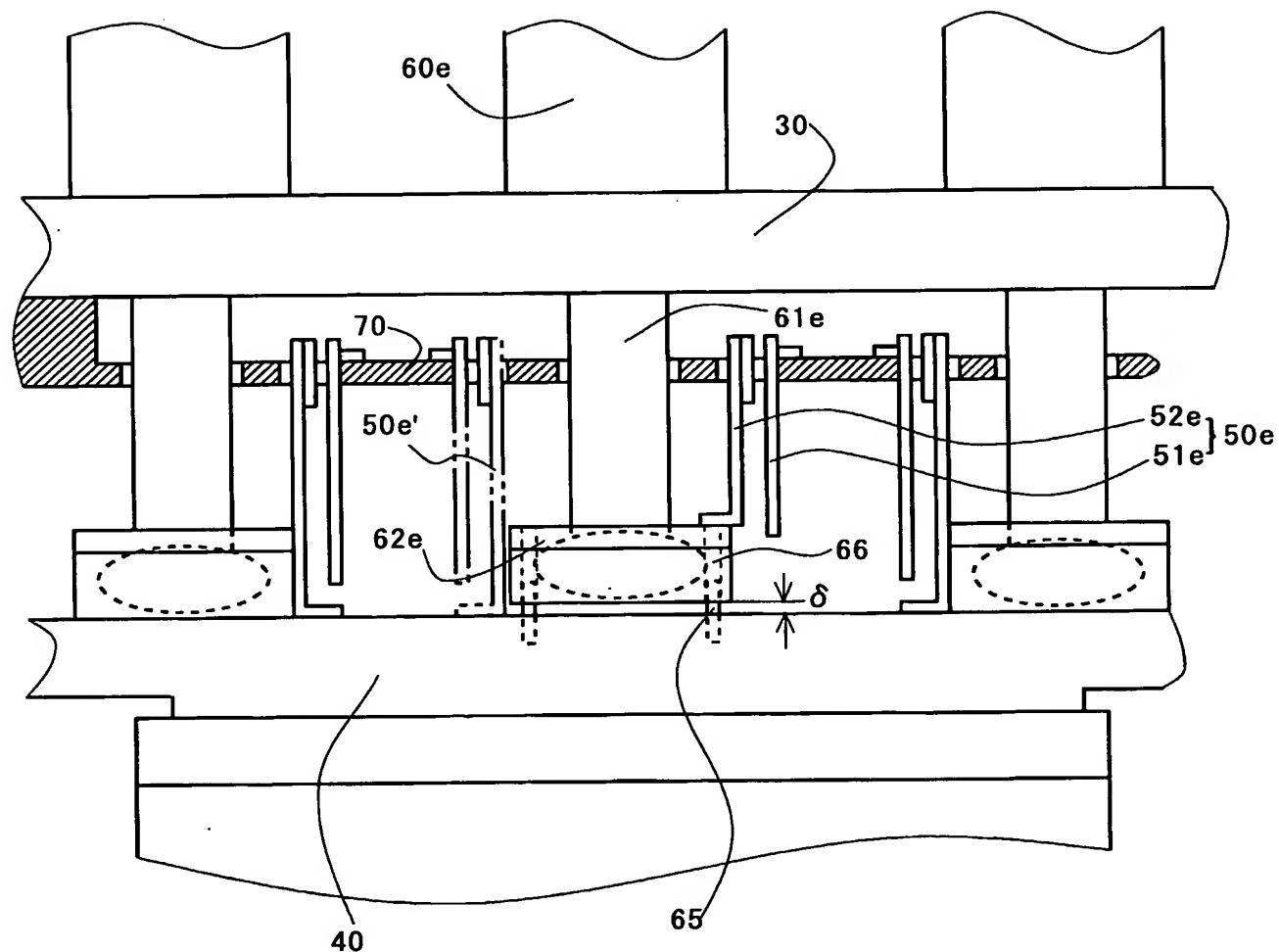
## 第1圖



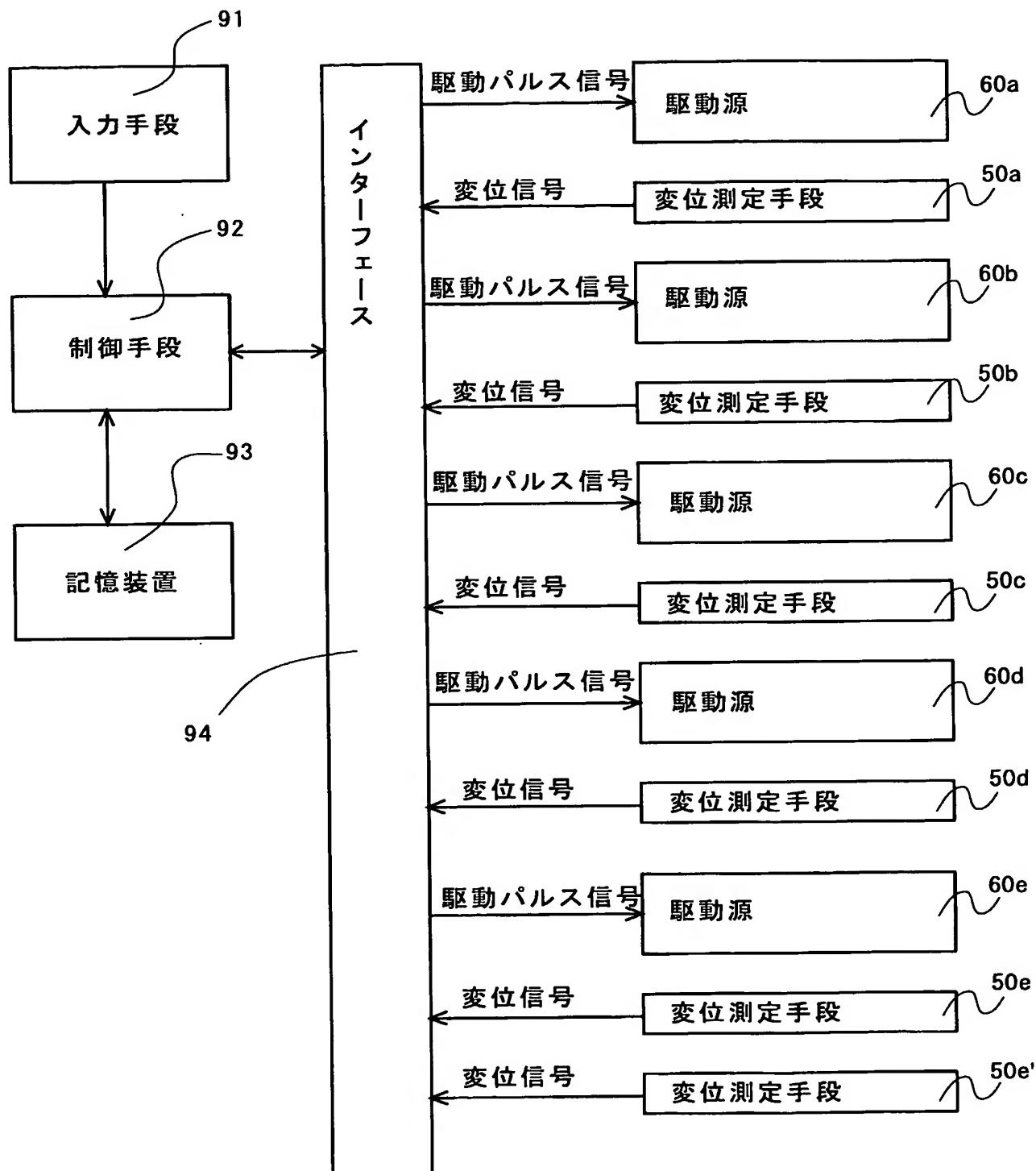
## 第2図



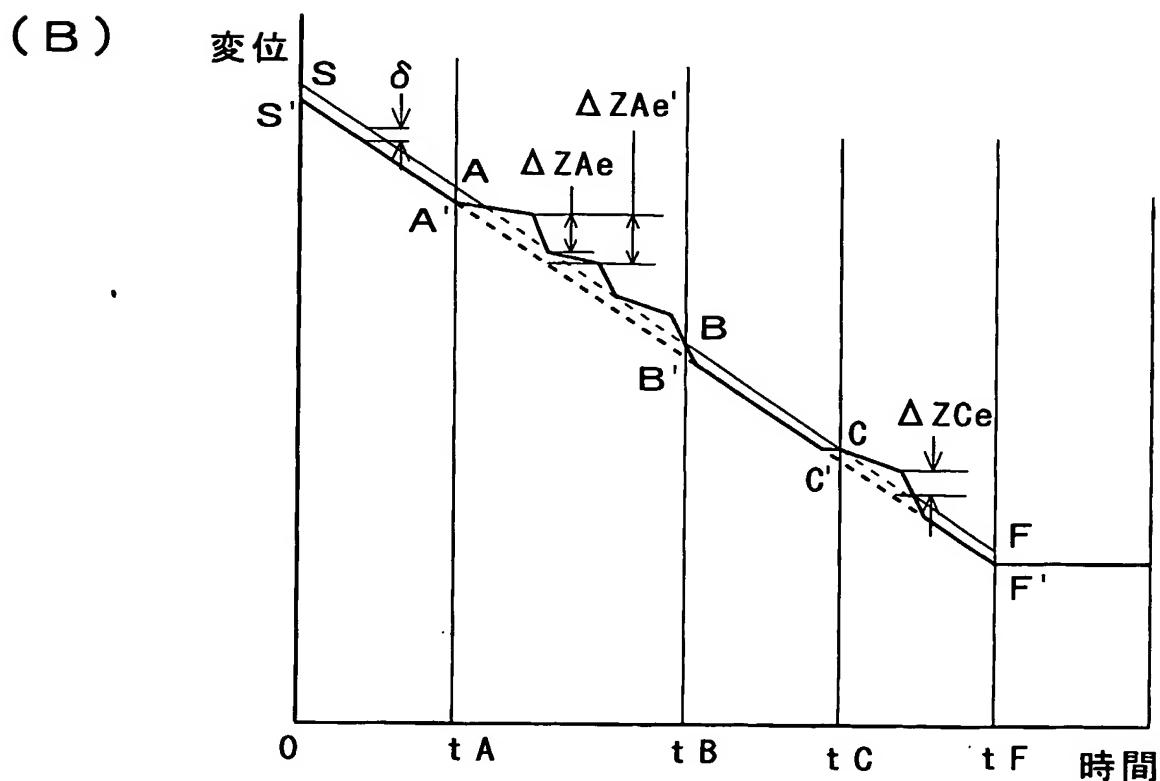
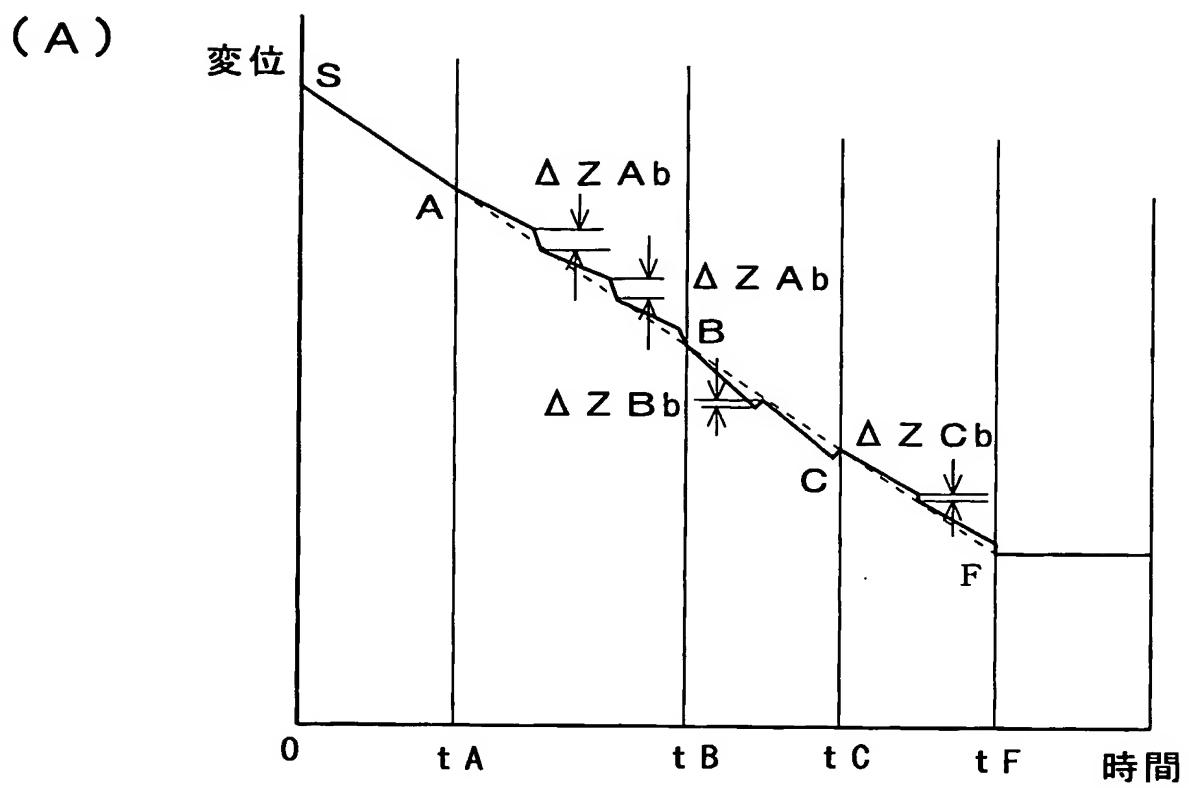
## 第3図



## 第4図



第5図



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/003968

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.C1<sup>7</sup> B30B15/06, B30B1/18, B30B15/14

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.C1<sup>7</sup> B30B15/06, B30B1/18, B30B15/14, B30B1/34Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched  
Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2004  
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2004 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	EP 1240999 A1 (INSTITUTE OF TECHNOLOGY PRECISION ELECTRICAL DISCHARGE WORK'S), 18 September, 2002 (18.09.02), Full text; Figs. 1 to 18 & US 2002/0170337 A1 & JP 2002-263900 A & JP 2003-126999 A	1-6
A	JP 53-80868 A (Komatsu Ltd.), 17 July, 1978 (17.07.78), Full text; Figs. 1 to 4 (Family: none)	1-6

 Further documents are listed in the continuation of Box C. See patent family annex.

- \* Special categories of cited documents:
- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed
- "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
10 June, 2004 (10.06.04)Date of mailing of the international search report  
29 June, 2004 (29.06.04)Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/003968

## C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	Microfilm of the specification and drawings annexed to the request of Japanese Utility Model Application No. 5861/1981 (Laid-open No. 122800/1982) (Aida Engineering, Ltd.), 30 July, 1982 (30.07.82), Full text; Figs. 1 to 4 (Family: none)	1-6
A	CD-ROM of the specification and drawings annexed to the request of Japanese Utility Model Application No. 49143/1993 (Laid-open No. 21299/1995) (Ishikawajima-Harima Heavy Industries Co., Ltd.), 18 April, 1995 (18.04.95), Full text; Figs. 1, 2, 6 (Family: none)	1-6

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))  
Int.Cl' B30B15/06, B30B1/18, B30B15/14

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))  
Int.Cl' B30B15/06, B30B1/18, B30B15/14, B30B1/34

## 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年  
日本国公開実用新案公報 1971-2004年  
日本国実用新案登録公報 1996-2004年  
日本国登録実用新案公報 1994-2004年

## 国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	EP 1240999 A1 (INSTITUTE OF TECHNOLOGY PRECISION ELECTRICAL DISCHARGE WORK'S) 2002.09.18, 全文, 図1-18 & US 2002/0170337 A1 & JP 2002-263900 A & JP 2003-126999 A	1-6
A	JP 53-80868 A(株式会社小松製作所) 1978.07.17, 全文, 第1-4図 (ファミリーなし)	1-6

C欄の続きにも文献が列挙されている。

パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献  
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

## の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの  
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの  
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの  
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日 10.06.2004	国際調査報告の発送日 29.6.2004
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 鈴木 敏史 電話番号 03-3581-1101 内線 3362 3P 9431

C (続き) 関連すると認められる文献		関連する請求の範囲の番号
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	
A	日本国実用新案登録出願56-5861号（日本国実用新案登録出願公開57-122800号）の願書に添付した明細書及び図面の内容を記録したマイクロフィルム（アイ・エンジニアリング株式会社）1982.07.30, 全文, 第1-4図 (ファミリーなし)	1-6
A	日本国実用新案登録出願5-49143号（日本国実用新案登録出願公開7-21299号）の願書に添付した明細書及び図面の内容を記録したCD-R 0M(石川島播磨重工業株式会社) 1995.04.18, 全文, 図1, 2, 6 (ファミリーなし)	1-6